

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number :

54-077939

(43) Date of publication of application: 21.06.1979

(51)Int.Cl.

B66B 3/00

(21)Application number: 52-145044

(71)Applicant: HITACHI LTD

(22)Date of filing:

05.12.1977

(72)Inventor: SAKATA KAZUHIRO

YUMINAKA TAKEO OHIRA TAKESHI HIRASAWA KOTARO KUZUNUKI SOSHIRO

(54) ELEVATOR CAGE POSITION DETECTOR

(57) Abstract:

PURPOSE: To detect an elevator cage position by outputting a cage position signal from a computer after pulse signals from a floor pulse generator and a drive pulse generator are input to the computer to thereby check the rationality.

CONSTITUTION: A rope 103 connected to an elevator cage 101 is engaged with a sheave 107 connected to an electric motor 109, to which a drive pulse generator 111 is connected. A floor pulse generator 113 is mounted at the cage 101. When the cage 101 passes through a floor 115, the generator 113 is operated by a sensing piece 117 at the floor 115 to generate a floor pulse and to also generate drive pulses every time the cage moves several ten mm as long as the motor 109 is rotated. A computer stores always the interval of the drive pulse signals applied thereto, does not recognize the pulse signal except for those as predetermined, and recognizes only the floor pulse signal within predetermined value.

103の一方の端に接続されていて、ローブ103

の他方の端にはつり合いかもり105が接続され ている。 ゥーブ103はシーブ101にかかつて

-204-

-203-

少公 別 行 計 公 別 付 計 が 以 (A) (a) Int. Cl.	11.05 H	
議別記号 の日本分類 (00 83 C 14		記載のエフペーメのかご位置後出後値。
3	庁内整理番号 (②公開 昭和54年(1979)6月21日 6830—3 F	张明 化苯基化 微弱十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二
	発明の数 1 無本籍書 主義書	そ光とにイフトード つびつ当角 作ぎこ あがっぱ 一元 かっかい 二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十
	¥ ## +	ドフペークのかご位置検出検慮に関する。
	(麦 10 夏)	従来、この種の位置検出投票としては、橋々の
		ものが披裳されてひるが、東用化に至つてひるも
のエレベータのかご位置検出装置	:	のはほとんどない。従来提案されているものの久
		点在下配化示士。
昭52—145	日立市李町3 1 日 1 番 1 专 一殊	1. エレベータの駆動装置と結合してパルスを発
願 昭52(1977)12月5日		生させ、その簡易でカクンメを動作させるように
		する位置後出来者は、正規のバネメ以外のノイメ
勝田市市毛1070番地 株式会社	日立中学司35日1年1年 保 2011年1日1日1日日 1日	および数数なつをよる。
f.水戸工場内		2 1項でかって、機器セカウンタを終セットナ
	の出類。人、株式会社B立製作所 	る方法が考えられるが、この場合、確略に至るま
勝田市市毛1070番地 株式会社	表示的十六田内兄の兄―」目 2ま・日	に凝動作することは避けられず、完全に誤動作を
所水戸工場内	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	防止することができない。
大字 (1)	砂木 其人,并其一一一直有用的大	ベルキが取り不能をみが強か、インなど関う ちょ
勝田市市毛1070番地 株式会社		
五年 4 3	ロンパャーチムの思想 パチス市 もの合物有子	九後、早篠第石万役十九位原本出際万万年前心體
発男の名称 エンペータのかご位置検出装置	エンクを禁罰動パルス信号のパルス圏指が急突	を参打し、ドフムーがや過防つたるや。
特許請求の範囲	しないものとして行なり特許請求の範囲第1項	本発明は上記に鑑みてなされたものであつて、
1. エレベーチのかごが各階床を通過する毎にご	的数のドンスーメのかい台間を召牧師。	その目的とするところは、バルス数によりかど位
ルスを発生する階床パルス発生装置と、前配エ 4	コンピューチでの階族パルス信号の合理性チ	置を正確に検出することができる高倍機性のエレ
アペータを昇降させる駆動装置の敷きに対応し	エンクをエレベータ選⋹より走行距離を推定し	ハーチのかど位置検出装置を提供することにある。
たパルスを発生する駆動パルス発生装費と、一	て、甘養危値だ対応する信号と前記階床パルス	本発明の特徴は、エレベータのかどがそれぞれ
定周波数のバルスを発生するタイマと、前記階	信号とを比較して行なり特許請求の範囲第 1 項	の隣床を通過するたびにパルスを発生する階床パ
床パルス発生装置からの階床パルス信号と前記	記載のエンペーチのかど位置を出接層。	ルス発生装置とかどを昇降させる駆動装置の剥き
駆動 パルス発生装置からの駆動 パルス 信号と前 5	コンピュータに指択パルス部分により関係に	代対応したパルスを発生する戦動パルス発生装置
記まイマからの朝込みパルス信号とが取込まれ、	ルス信号を補正する機能をもたせた体許限次の	を設け、それぞれのパルメ発生装置からのパルス
筋記階床パルス信号と駆動パルス信号の合理性	協部終し政宗教のドフムー〆のかパ句唱を扫検	信号をコンピューナに取込んで、このコンピュー
チェックを行なつた後かど位置を示す信号を出	· ·	タで合理性をチェックしたのち、コンピュータよ
カナるコンピュータと、新配階床パルス発生装 6.	コンピューまでの幣床パルス信号による駆動	りかど位置を示す信号を出力するようにした点に
電、彫動 パルス発生装置、タイマかよびコンビ	パルス信号の進圧を控制指決パルス信号と開警 15	* 24.
ュークを駆動する電板とよりなるエレベータの	パルス信号の合理性チェックを行なつてから行	コンピュータ化よる合理性チェックの方法は、
かご位置を出来費。	ならようにした特許請求の範囲第 5 項記載のエ	下記の通りである。
2 電漿を適用電源と電池の2系裁とした特許誘	アムーギのゼバ行順を五枚輌。	4 配動パルス発生装置からの影動パルメ信号だ
水の範囲第1項記載のエアペーメのかど位置者 7.	コンピュータでの循環ボルス信号による思動	ついては、コンピュータに入力されるパルス信号
击撤員。	パケス 街 地の 篠正 全核 記聞 動 パケス 鶴 みの 液質 ここ	の間隔を体格記録したかき、規定簡以外のパッス

特間 654~17939(2) 9を補正する方広が考えられるが、この場合は、

逆に補正のための信号が斟動作を起こすことが考

えられ、好ましい方法とはなり得たい。

4. 1項のようにパルスをカウントする方式では、 階床ピッチがそれぞれのエレベーメで異なり、ま ナが異なる場合があるので、数値のセットが困難

になり、実用化の上で問題となる。

た、1台のエンペーまでも隔床によりて階床ピツ

5. 1~3項の位置検出装置は、停電するとかど 位置がわからなくなり、偏気が復帰したときにエ 装置、方向選択装置などと結合しなければならな

でが、1~3項の位置検出装置では、それを可能 なものとするには高値なものとなり、実際上採用

6. 位置被出装置は他の装置、例えば、遊艇指令

とが考えられるが、それだけ範値なものとなる。

これに対して書覧社を用いてバックアップするこ

レベータを遅転てきなくたるといりことがある。

□ アコントローラによりかごの概略句響を検出し

このようを情況にあるため、現在は機械的なツ

することが困難である。

一階床パルス発生装置からの階床パルス信号で、

駆動パルス信号代差ずき演算した結果を補正する 場合は、エンベータの遊鹿と時間の関係から走行 距離を推定した推定値に対して、一定値以内に入 **つてくる信号でを付れば、正しい階床パルス信号** ハ 中の場合、資賃した結果がある一定値以内で

として認めないようれする。

なければ補正しないよりにする。

以下本発明を載1図ないし第3図に示した実施

例かよび第4図ななし第13図を用さて詳細に設

第1図は、本発明のかご位置検出装置のバルヌ 発生装置の設備例を示す図で、第1図におって、 101は昇簾内のエレベータのかとで、ローブ

信号は信号として繋めず、さらに、巡覧中の信号

かあるいは非常停止するときの信号かなどにより

合理性チェックを行なり。

韓間 昭94 - 77 93 9(4) 発生装置 1.1.3 より降床パルスを発生し、また、 電動機109が回転している限り駆動パルス発生 接腰11111かど101が数十ミリメートル動 くごとに彫動パルスを発生する。 かり、ソーブ107は観動機109に結合されて 斑影される。一方、電影像109mは彫動バルス 発生披露111が結合されたでん、この彫刻パル ス発生装置1111位、かど101が数十ミリメー

トル動くと(これは液沸光等により異なる)パル スタリン発生する。との装置の具体的構成として は、最石を回転させて、その最石によりリードス 1.ッチを開閉するものとか、交流速度発電機の出 力電圧を改形整形してパルスとして取出すものな ど種々のものがあり、どのような構成としてもよ い。かど101mは降床パルス発生装置(近接ス インチ)113が取付けてあり、かど101が階 床115を通過するとき、その階の感応片117 アより動作ナるようになひてつる。なか、この検 ■113の…包として樹石に15回路してへるリ - ドスインチが、既応片1110離近により昵略 するようにしたものがある。感応片111は各階

マイクロコンピユーチ (以下マイクロコンと略士) は、マイクロコン201としてマイクロコンHD 6 800を用いた場合を示してある。MP U 203 の主たる囃子としては、アドレスパス用A囃子が 16ピットあり、また、双方向のデータバス用D 権子がBピントある。これらの権子はそれぞれて ドレスパス205、データパス207だ╈銭され ている。このほかにIRQ端子があり、ここに信 る。マイタロコン2010具体的として、株式会 終2図は本発明のかど位置後出装置の一条箱例 を示すブロック図で、第2図において、201位 T, -190372011, MPU (+1907 ロセシングユニット)203を中心にして作動す 社日立製作所 HMCS-6 B 0 0 ンリーズのマイク ロコンHD6800等がある。第2回の実施例に

を通し、PIA209の出力端子IBQからMPU 203万朝込みをかけるようになつている。また、 置111が接続されており、傭子PA, Kは階床 パルス発生接置113がテールコード213を経 ある。具体的には、上記シリーメ中のHD46820 には、一定周波数のパルスを発生するまイマ211 PIA209の端子 BA。 化は駆動パルス発生検 → て継続されている。このPIA209とまつたく たる。この「凡の端子は、入出力用のL31(大 規模集積回路)のPIA(ベリフエイラル・イン タフェイス・アダプタ)209の同じ I BQ端午 K袋様される。PIA209は、プログラマブル I/Oで、入力または出力のどちらでもプログラ ムでき、また、朝当み入力CA;用CA,端子が ・インターラブト)命令があると、朝込み代より 中断されていたブログラム代異り、それが実行さ 町込プログラムが起動される。との都込プログラ 4 氷核了し、最後にBTI(リターン・フロー4 のLSIを使用している。との鸙込み端子CAi が接続されており、一定時間毎KCの備子CA。

同一のLSIOPIA215は、エレベータ制物 装置217と通信するためのもので、PIA219 は、かど位置を示す信号を出力するもので、それ それ割割装置 2.17 に接続されている。

るので、各階床に計ら個散けてある。これにより、

かご101が各階床を通過するごとに階床パルス

宋に数けられ、第1回の例ればら降床となりた々

コンと電原装置との接続の一条施例を示す接続図 5 V を得る電源部、3 0 3 は 1.5 V の通常の乾電 指を3個視型K機器Uた4.5 Nの機能解除た、C れらはそれぞれぎィオード305,307を介し てっくクロコン201 医療視され、マイクロコン , ROM221, RAM223のA端子は、Tド た、終3図になった、301は悪用偏原より直絡 221はこれらを動かすブログラミが内職され ている兄OM(リードオンメモリ)で、223は 144) である。とれらのPIA215,219 201代機械されてつる。なか、このャイクロコ 第3図は本発明のかど位置検出装置の×1クロ データなどを入れておくRAM (ランダエクセス ン201の動作は、ストナドブログラム方式のコ ンピュータと同一であるので、説明は名略する。 レスパス205K、また、D 雄子はデータパス

ために透遊していた各レジスまをM P U 2 0 3内

C再セットナるブログラムである。そしてステッ プ35%により、担込み前のプログラムに復居さ

を解除して、中間してひたブログラムの再集行の

より、マイクロコン201円馬力が供給され、マ がつた、商用観察が停電になつたも直流電源303 されているのれ消費電力は極めて少なく、 乾電池 でも単時間の停電には充分耐えられる。また、停 気のときに自家発電機に切響えるようにしたエン 201円筒力を供給するようになつている。した なお、マイクロコン201位NOS・ICで構成 イクロコン201位動作を使けることができる。 トーチたら、 魔気的な存職は悪けられならのた、 戦3回のようにしてかくことが必要である。

集 5 図は第 2 図のM P U 2 0 3 に前込みが入つ 九ときに実行されるプログラムで、ステンプ341

まで練返し実行される。

われる。この朝込みがあると、MPU203に続 いて割込みが入らないようにァスクされ、続いて

たこの難込みが第2回のタイマ211Kより行な

春期 用54−77939(€)

らうとともに、かど位置を示す信号をコイクロコ

ン201から慰御装履217へ出力する。 祥循は 後述する。このステップ325位電影が切られる

> ナステップで、ステップ323でイニンセライズ 3.2.5 代満み、エレベーメ慰慰機師217との適 * 4クロコン201へ必要なデーメを送信しても ② 一例を示すもので、321はマイクロコン201 化電纜が投入されてマイクロコン201が動き出 のブッグラムが超動される。これの幹細説明は後 出する。ステップ323が終了すると、ステップ 侑ブログラムが起動されて、配御装置217から 次代マイクロコン201を動作させるブログラ 4.代ついて説明する。第4回はそのブログラムの

その後ステップ343K進み、タイマカウント処 現のブログラムが巣行される。これはタイマ館込 みが何回起きたかをカウントすると同時に走行歴 集を遺廃と時間で権定する処理とPIA209よ

ク(RAM223内の記憶場所)に避避させる。

そして割込み終了後、処理を模行できるようにす るために、MPU203内の各レジスタをスタッ

このとき実行中のプログラムの中断が行なわれ、

345は、駆動パルス信号の合理性チェックを行 ないかかントナるブログラムである。次のスチン

りの入力を取込む処理を行たり。次のステップ

にしている。そして部込み処理以外のとまは、エ レベータ制御装置2175り送得されるデータを 取泄 つんこくょかだつんこる。

1階を基準として、駆動パルス発生装置113の たもの)で路床ドッチを魅つた数値N',が納めら れている。例えば、1階から3階までのピッチが てさらに詳細化説明する。既6図はROM221 内のテープルマップで、隋床荃値テーブル311 と踏床値テーブル313がある。階床差値テープ パルス発生間隔(かど101の走行距離化換算し 以下、上記したブログラムの各ステップについ 4311には、各階床ピッチに比例した数値Ni が執められており、階保値テーブル313には、 4mで、パルス発生関係が20輪ならば、数値

てある。これらのステップ343~351の詳細

KONでは後述する。次のステップ353は、上 記した郵込みプログラム終了時点で割込みマスク

エックを行なつてから実行するようにするブログ ラムで、次のステップ351位、以上の資庫結果 をPIA219 K出力して、エレベータ制糖装費 217で利用できるよらにするためのプログラム

を踏床パルス信号により補正する場合に合理性チ

シャライズの穀籠N, ネセットする。そして次の 続1回は第4回のステップ323の詳値プログ ラムで、まず、ステップ391で、BAM223 内の彫動パルスカウント値の記録場所 Mer Kイニ

このようだ、本実施例では、駆動バルス信号か

1.び路床パルス信号を一定時間毎代発生するタイ

7211の信号によりMPU203に割込みをか けて、そのパルス信号があればカウントするよう

プ311は、踏床パルス信号の合理性チェックを 行ないカウントナるブログラムである。次のステ ップ349は、駆動パルス信号によるカウント値 N, 仕200である(数値は2進数字で記録され

Z,

-506-

100

金製 昭54−77939(5)

ップ422では、エレベータ選転方向を受信して 記憶させる。ステンプ425,427仕本発明の

より資集した來むるよりにしたもよひ。)。 スチ

特別服54—77939個 たときだ(1 — K′)を掛け合せる。そしてその

ま何もせずステップ537m進み、前回の顧照の ための監律場所Mm (正規K階床パルス信号を取

階灰パルス信号を取込んだばかりたので、そのま

値が記憶場所Mrrの内容より小さければ、まだ、

ところで、その後しばらくたつて許容値内であれ ば、メテップ524で上版を購べて、それ以内で あるならば、階床パルス信号があるかどりかを調

込んだということの記憶場所しをクリナじてステ

ップ539へ行き、第5図のファグラムに戻る。

れば、駆動パルス信号がリードスイツチの接触不 負にょつここないことが考えられるのと、解床バ ルメ信号の有無にかかわらず記憶場所 My*の内容 K±1寸るために、まず、ステップ529により

べるステップ525~進む。 許容値よりも大であ

メして置く。次のステップ395**は、**PIA209, 215, 21901=>+51xt, PIA209 杜鰲子○A,K翻込み入力が、端子PA。, PA, K 215は制御装置217と通路できるようだイニ シャライメし、さら代、P I A 2 1 9 は出力装置 の記録場所 Nex ドイニシャかイメの数値 N·かた 5式数値N, はテーブル311の数値N, で、数 ステップ393℃、同様の階床バルスカウント値 ットする。これはエレベーチを一番最初運転する しきのイニンナライメのため、 エレベーきのかご 101を、例えば、1階にかひて運転を始めるな 類N, はテーブル313の数値N, とたる。すた わち、羈骸投入のときのかご位階をイニッキライ となるようにセットする。これらが終了すると、 は通常の入力が入るようにする。また、P.I.A. ステップ391七無1囚に戻る。

号は駆動パルス信号が急変するという情報になり、 さらに高度の合理性チェンクを行なりときに使用

フペーナが動き出したときに食用し、非常停止値

メ湖転中信号、非常停止信号を受信して記憶させ

実施的とは飯用 つんてなてば、それがれおアベー

るステップで、運転中間号はエレベータのブレー キの故障などで運転信号がないにもかかわらずエ 信号をカウントしてから何回タイマ朝込みがあつ たかを記憶する BAM 223内の記憶場所N+の

ラムで、スチップも51では、前回の駆動 バルス

第9回付第5回のステップ343の詳値プログ

する。そしてステップ429で無4回に戻る。

疫信号Ⅴを係数K▽倍した億(推定走行距離)を

内谷に+1をする。次のステンプ453では、適

えてやる。この記憶場所Nyt は、降床パルス信号

RAM 223内の配体場所 Mvr の内容にさらに加

戦8図は第4図のステップ325の幹種プログ ラムで、ステップ421では、エロベータ速度信 号を受信し、速度信号 V として B A M 2 2 3 内化

距離をカウントしている。次のステップ455位、 記憶させる(この信号Vを駆動パルスの発生関隔 pi込みの周期の時間と速度信号 V の値により走行 影動パルス信号かよび路床パルス信号があるかど

ス倍のチ取込んだばかりであるからなにもせずス ラップも91の乗りにいき、第5図のプログラム **に戻る。ところで、取ぶんでからしばらくたつて** から次の解動バルス敗込みまできょう制込みが何 (Mgr.)・(1一K)で示される下限側に、配信 そして連してひなとをは、まだ新しく賜動パル 回かかつたを配信しておく BAM 2 2 3 内の記憶 から許される慰勧パルス発生関係の悪に対応して クラムで、ステップ481では、駆動バルス信号 全取込んだとき、その前の駆動パルス信号取込み 毎所 Mmr の内容に対した、メンペーメの店舗遊販 気めた寂骸をKとしたときだ、(1-K)倍した 第10図は無5図のステップ345の詳値プロ 場所 M r の内容が進しているかどりかを聞くる。 で第5図に戻る。

がもるとクリアされるので、その弊点からメイマ

いて、M;の内容が下股重以上であればステップ 483に進み、上版の方を調べる。Mrの内容が

あるかどりかを聞べる。上限値を組えてる場合は、 数動パルス信号が、例えば、リードスイッチの鞭 触不良等で緩動作しているものとして、ステップ ップ481に進む。ステップ487では、船動バ 485の駆動パルス信号の有無代かかわらずステ

れば、ステンプ485に進み、駆動バルス信号が

取込むステップである。そして次のステップ457

うかを調べるために、PIA209よりの入力を

(Mari)・(1+K)で示される上級鑑以下であ

ルス信母でカウントを増すか減らすかを知るため、 是低方向の信号を調べる。上昇であればステップ 4.89で、記録場所 Mgm の内容を+1 し、下降で あれば配賃場所Mro の内容を一1するステップ

テップも97に進み、第5回のブログラムに戻る。 Mur 化新しく配貨場所Mr の内容を入れ、ステッ ブ495で配煙場所M;サクリアする。その後ス このブログラムでは、駆動パルス信号がリードス インチのチャクリングで数回視けて入りたも、1 191~進む。そしてステップ493七配債場所

(土、下版の間の値)外となるので、観察作して リング以外のノイメがあつても同様の理由で観覧 容衡内で餌動作しても、正規の信号と大差ないの 題とならず、また、訂正されなのとも、許容値内 の信号と大差がないので問題とならないという効 :ルスを散え間違えることがない。また、ナナタ 作することがない。なお、許容値内で誤動作した 場合は、次回の取込み時に正規にたり、また、許 た問題とならなる。 遊れ信号がこなる場合たも 大の許容値の時点でカウントするので、カウント : メだならげ、さらだ、次回だ訂正されるので問

グラムで、ステップ521位、合理性チェックの ために、まず、配価場所 Wea の内容の階版数と選 航方向の毎号により、例えば、3階で下降してい るならば、テーブル371の2,3階の循床糖の このN。の数循形顕微を光纖した保数をK、とし 第11回は第5回のステップ341の詳値プロ 松熊Ns を取出して、ステップ523へ進む。ス テップ523では、最小の許容差を知るために、

るために、ステップ527を散けてある。ステッ ブ529で上昇たらばステップ531に進み記憶

場所 Mea の内容に+1し、下降ならばスナップ

運転方向を聞べる。ところで、許容値内で、ステ ップ525のブログラムが進行した場合と区別ナ と、瞬つた補正となるからである。なか、それ以 外のときは、ステップ573K行き、第5図のブ ログラム化戻る。補正するときはステップ563 に送む。ステップ563では、その路床(記憶場

5 3 3 K着みWr の内容K-1 してゃる。そした ステップ535で走行距離の記憶場所 Mrs をクリ ナして新しくやりたおす。その様ステップ539 へ行き、英5囡のブッグラム化戻る。とのよう化、 かき、この数値と指状ピッチの数値N, とを比較 かだしたいる。そして踏床パルメ信号を取込むと、 タイマ部込みがかかることに記憶場所 Mvr に走行 距離の情報 V・K・4 か加減して走行配業を補定して い、許容値内で発生した階様パルス値号を正して パルス信号として階床パルスカウントを行なりよ

走行距離の推定値を入れておく記憶場所 Mvr をク りてしてやる。このようにして合理性チェックを 行なじているので、ノイメで顕動作することがな く、かつ接触不良のような故障が起きても、それ

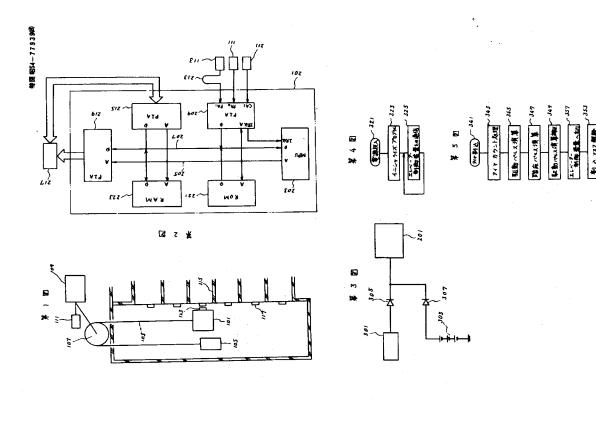
なが高く、このパルメが狂つたところて位職の狂 グラムで、ステップ561では、ステップ347 のプログラム内で階床パルス信号がカウントされ たときのみ、この補正のステップを行なわせるよ **りにしている。その魔由は、信号なしで補正する** 拱12四は巣5四のスナップ349の詳値ブロ

年カバーにあるとこの効果がある。

き、斉容値K×の下限以上であることを確かめる。 で記憶場所N× KK数値N', タセットする。しかし、 所NexのK人のたいる数値)またの正規の駆動ぶ そして次のステップ561では、上限以下である ルス佰号のカウント値をテープル3131万取出 異状記憶してからステップ513へ進み、第5図 パルス信号を1つ1つカウントしている方が信頼 す。そじてとの数値N'i かもとKステップ5 6 5 で実際のカウント値(M×)と比較する。このと ことを魅かめる。このようにカケント値(Mr) が許存儀内化入つているときは、ステップ569 のブログラムに戻る。このように、権正する場合 **に無条件に補正せず、許容値内に入りているとき** のみ橋正するよりだしている。その理由は、駆動 許容値外であるときは、ステップ511へ進み、

-208-

阪目の信号で動作し、2回目以後のものは群略権



て大である。また、マイクロコン201の入力信

4 図、舞5 図のディケールフローチャートである。

107…シープ、109…気動機、111…駆動

パルス発生装置、113…降尿パルス発生装置、

101…かど、103…ローブ、105…乗り、

内のテーブル説明図、第1図ホワし第13図は禁

号である彫動パルス信号かよび隣保パルス信号は マイクロコン201で台理性チェックを行なつて から、正規の信号として認めるようにしているの て、耐ノイズ性はさらK向上する。しかも、体制 略などは、乾電池よりなる道流電源303でパン クナップするよりにしているので、 エンベーォか どがどこへ行つ木かわからなくなるよりなことは

レスバス、207…データバス、209,215,

219 ... PIA (< 1) 7 x 4 5 h · 4 > 8 7 x 4

以上説明したように、本発明によれば、パルス

しかも、単ノイメ在が向上し、値数符を売めるこ 数によりかご位置を正確に使出することができ、

とができるという顕著な効果がある。

図面の簡単な説明

ルコード、211…エレベータ製物装置、221 .. ROM (1) - F*/**), 223 ... BAM

(ランダムイクセスメモリ)。

ス・フチブタ)、211…まイマ、213…テー

(コイクロブロセンングユニット、205…ブド

れているので、最着作の選手は、本路男のようだ

ャイクロコン201を使用している場合より値め

たまたまノイメが発生していたければ、影響を受

けることがたい。ところで、従来のよりにクイナ - ドョジックで構成すると、常時ノイメにさらさ

練13図は第5図のステップ353の詳値プロ グラムで、ステップ601では、以上の結果とし て出力用PIA219代階床 パルスカウントの値 (Mex)と懸態パルスカウントの類(Mes)を出 力してやる。このブッグラムでは、数値が変らな

することにもある。

小は大幅とならないが、階ボパルメ信号が10年 うと1階水狂つてしまりので、非常に危険である からである。なか、狂つたことがわかると、本実

PIA219が試動作しても、タイマ割込みの1 つの周期のみとするより代している。なお、PIA 2.1.9 にはラッチがついているので、常時出力し 本発明のかど位職被出接順は、上記した実施例 のように無成されたいるので、耐ノイメ性が向上

たなる必要はなと。

での異状記憶により、さらに数値(Mro)と(Ma)

箱気では棒に行なつていないが、ステップ511

れている場合はそのときの状況によりどちらかを 優先させて再セットさせる)訂正することもでき る。また、この時点で運転を中止し、最客階に停

の値の合理性チェックを行たい (性ほ1時床分す

聞111と113はマイクロコン201外にある ので、途中の配線からノイズが入る可能性が十分 あるが、これらの信号をマイクロコン201内に 収込むのは、チイマ211 (これはマイクロコン 201の近くにあり、ノイメが入る恐れがない) にょり割込みがるつたときのみであり、そのとき

の運転を停止するなどの方法をとることもできる。

止させてドナを聞き、乗客を降した後ェレベータ

なか、この補正を行なり理由として、解動作によ ることもあるが、ソーブ107とローブ103の 間でメリンプしても大概な誤差を出さないようだ

する。すなわち、第2図において、パルス発生装

代理人 弁理士 高籍明末

-209-

エネラルフローチャート、第6図は第2図のROM

のっイクロコンを動作せしめる一次施例を示すジ

一束指例を示す极限因、第4回、第5四位第2回

位置後出装置の一実施例を示すプロック図、祭3 図は第 2.図のマイクロコンと電源装置との接続の

第1回は本発明のかど位置検出装置のバルス完 生装備の設置例を示す図、第2図は本発明のかご -210-

